

Directorio scripts ArduinoStepper.py

C:\Users\franjas\Documents\rutinas-calibracion-slm

Comando que está siendo enviado a python

python.exe ArduinoStepper.py -r 3 -- 50

Terminal output

Arduino connected.  
b'50'  
C 50 n R 3

(a)

Constant speed

Go to step

Stop

Shutter on

Shutter off

Set Zero

Current Step

Set speed

Comando

-r

Número de motor

3

Argumento

50

(b)

Find Zero

Medir pasos por vuelta

Tolerance

0.1

Min value

0

Error

0

Find Zero S2

Cámara

Stop VI

Restart Arduino

(c)

Pasos por vuelta para cada motor

M1(745)

M2(661)

M3(751)

M4(757)

Go to angle

Pasos por vuelta

757

Angulo por paso

0

Angulo deseado

0

Angulo final

0

(d)

